

	⑨公開	昭和62年(1987)10月29日
社内整理番号	未請求 署名請求	発明の數：1（全頁）
識別記号	A-7039-3D Z-7331-3J	
Inventor's Name	B K O F H W	41/28 20/00 5/40

④發明の名称
車両用自動機械式変速システムの制御方法

④特 願 昭62-84499
④出 願 昭62(1987)4月6日
④1986年4月7日④米国(US)④848610
優先権主張
④発 明 者 ウリアム フランシ ミシガン 48018, ファーミングトン
ス コート ヒルズ, サバンナー シーティ, 35144
④発 明 者 ロバート ラルストン アメリカ合衆国, イリノイ 48013, ブルーフィールド,
スミス ド, ローネ バイン ロード 1786
④出 願 人 イーロン コーポレー アメリカ合衆国, オハイオ 44114, クリーブランド, イ
ション (番地表示なし)
④代 理 人 専 攻 優 美 外2名
井理士

[illegible]

ことにより前記プロダムをさらに修正することにより、特許侵害の阻却に、項上記載の方法、

(3) 車輪コックアップ状態の存在の感知が、加速検出能力シャフトの回転速度を表示する走行人力を考慮する時間と密接に関し、その部分を含む車輪駆動車軸と回転摩耗が維持されている場合に可能な最大の加速検出能力シャフト速度と関連する基準値と比較することにより行なわれるようにした。特許請求の範囲第1項に記載の測定方法。

(4) 重錐ロッキングテスト状態の存在の感知が、変速装置出力シャフトの回転速度を表示する現行人力情報考慮を時間と密接に関連し、その密接関連、重錐ロッキングテストに於いて回転情報が維持されてい場合も可能で、最大の重錐ロッキング出力シャフト速度に依り依存的に判定する基準値を比較することにより依存的に判定されるようにした、特許請求の範囲第2項に記載の制御方法。

(5) 東西に重田ツレ・ホ用アソヤロッタシスチ

の初期値を計算し、

出力シフトの回転速度を表示する入力倍
考の現行値を通知する工場をさらに包含し、
運転ロックアップ状態の存在が終了したか
どうかの判定決定が、

出力シフト速度を表示する入力信号の現
行値を、出力シフトの回転速度を表示する
新記入力信号の初期値の所定パーセンテージ
と比較し、かつ

前記現行入力番号値が前記初期入力番号値の前記パーセンテージを超える場合、非重縮のロック状部を割断アルゴリズムへ改換させる。

特許請求の範囲第1, 2, 4, 5および6項のいずれかに記載の制御方法。

① 前記入力信号がさらに、③前記エンジンの回転速度を表示する入力信号、④前記変速機構

-186-

雇入力シヤットの回転速度を数示する入力倍
号、および(6)前記カブリングの係合および
離脱状態を数示する入力倍号、を包含してお
り、かつ前記制御方法がさらに、

前記エンジンを前記入力シャフトの速度に
実質的に等しい速度で回転させ、
前記キャブリアジを作動させ、

エンジンの速度を定速運転入力シヤフト速
度にするが、エンジンのストール速度より
大きい速度に維持しながら、前記クランクが
完全に保合できるかどうかを決定し、

前記カプリングがエンジンに失速させることなく入力シャフト速度に維持される前記エンジンと完全に係合され得る場合には、前記自動機械式変速システム用の非共振ローディング制御アルゴリズムに復帰させ、かつ前記カプリングが、入力シャフト回転速度に維持される前記エンジンに対して、エンジンが失速状態にいて完全に係合される場合は、前記エンジンへの燃料供給量を所定

に設定し、期間に跨る出力チャット速度の变化を指示するチャット値をモニタ処理し、合は、非重畳ロツチャツアツ制御アルゴリズムに整備させる工程、を包含している、特殊請求の範圍頗る廣又は新ノ項に記載の制
御方法。

日本經濟新聞

(建築上の利用分野)

[illegible]

機の種類、使用台数中のギヤ比、等々に基づいて要請するようになった電子制御システムはよく知られている。この種の車両用自動変速装置は、シフトシステムの例は、米国特許第434,140号、435,400号、432,747号、432,512号、434,634号、436,272号、408,045号、407,3305号、425,334号、403,888号、424,395号、437,404号、420,679号、403,061号、435,747号、434,788号および435,723号の特許を所収されており、それらの開示内容はここに引用することによって導入されている。

重箱プレーキのアンチスキャッドまたはアンチ
ロッキングシステムは使えなくなり知られている。
商品名として、商用車用のロッキングシステムは
エクスプレス・トラックは、商用車に対して最適な停止ホ
イストが部品を交換するものでないから、実際
では商用車の重箱ロッキング・システムを感知するこ
と、そしてこの重箱ロッキング・システムが感知する
場合分けは、重箱を重箱プレーキを感知用する
様に重箱を減速して回転を上げようにするこ

る。さらにこの説明は、スキャット（増り）状態の輸出に依じてスキャットまたは重輸ロツプアップ状態を感知または輸出すると共に、スキャットまたは重輸ロツプアップ状態からの回復システムを含む重輸用AMTシステムの制御方法に關する。

(経済の発展)

かみきりマシン等を利用する自動機械式および
自動シラウチ等を利用する逆戻り方式の自動反
還機構の発明は、従来その制御システムとして
よく知られてゐる。斯くの如き制御機構および
ノミまたはツラツエリエア制御されるマイクロー
プ等による自動反還機構は利用すると共に、その
ノミは計算されたパルサー、たとえば直線
運動または正弦波運動出力シラフチ運動）、定
速運動出力シラフチ運動、エンジン運動、直線
運動の定速運動、エンジン運動の定速運動、スロ
ウ運動の定速運動、スロウ運動の定速運動下
イナすなわち、「サッチダウン）、ブレーキ等
とが置かれる。アンサスキャッドまたはアンサ
スキャ・ブレーキシステムの場合は米国特許
3,374,627号、3,714,072号、3,093,556号、
3,322,026号、3,792,332号、3,763,617号
および3,791,112号特許等が示されてゐる。その
際示出例は必ずしもこの表に包まれてゐる。
(發明が既知しようとする特許点)

[illegible]

ものではなない。

[illegible]

このようなる事情に鑑みて、本機関は車輪ロックアップ状態を感じ、この感知されたロックアップ状態にしがたがってシステムの制御を修正する車輪自動緊急制動の制御方法を提供することとを目的としている。

(問題点を解決するための手段・作用)

なる。AMTを制御する指令出力信号を発信するために入力信号が処理される制御システムまたはプログラムの修正が利用されている。

(四) 總・第・一・章

前述の点は、車輪ロータアンプを指示する信号を、たとえば車輪アンテナコックシステムから受取る入力装置を電子制御ユニットに配属することにより、および／または車輪コックアンプの状態の存在または不存在を決定するために入力信号を切斷するコックを包含することにより達成される。車輪コックアンプを感知することにより、制御法により車輪コックまたは他の受容に制御が与えられる状態が維持される。したがって、車輪コックが、感知されるべき状態が停止され、それにより車輪は車輪アンテナ装置より駆動することができ、駆動装置の回転速度または回転方向が防止される。この方向は、たとえば、車輪ロータアンプの状態の終了を指示する状態を感知し、かつ可能な車輪コックアンプの状態の終了の感知に匹敵して、車輪速度を指示する出力コックアンプ速度信号を生成して、

知する時期は昭和24、エンジンの回転速
 度を感知するエンジン速度センサ20、マシ
 ン・クラッチ11を結合および離脱すると共に、
 クラッチの位置に関する情報を供給するクラッ
 チ位置センサ13、駆動軸入力シフト速度
 センサ21、駆動軸11を感知されたギヤ比
 センサ22と、現在係合中のギヤ比を表
 示する信号を供給する駆動軸ギヤ比センサ23、
 4、5、6、7、8、9、10、11、12、13、14、
 15、16、17、18、19、20、21、22、23、24、
 25、26、27、28、29、30、31、32、33、34、
 35、36、37、38、39、40、41、42、43、44、
 45、46、47、48、49、50、51、52、53、54、
 55、56、57、58、59、60、61、62、63、64、
 65、66、67、68、69、70、71、72、73、74、
 75、76、77、78、79、80、81、82、83、84、
 85、86、87、88、89、90、91、92、93、94、
 95、96、97、98、99、100、101、102、103、
 104、105、106、107、108、109、110、111、
 112、113、114、115、116、117、118、119、
 120、121、122、123、124、125、126、127、
 128、129、130、131、132、133、134、135、
 136、137、138、139、140、141、142、143、
 144、145、146、147、148、149、150、151、
 152、153、154、155、156、157、158、159、
 160、161、162、163、164、165、166、167、
 168、169、170、171、172、173、174、175、
 176、177、178、179、180、181、182、183、
 184、185、186、187、188、189、190、191、
 192、193、194、195、196、197、198、199、
 200、201、202、203、204、205、206、207、
 208、209、210、211、212、213、214、215、
 216、217、218、219、220、221、222、223、
 224、225、226、227、228、229、230、231、
 232、233、234、235、236、237、238、239、
 240、241、242、243、244、245、246、247、
 248、249、250、251、252、253、254、255、
 256、257、258、259、260、261、262、263、
 264、265、266、267、268、269、270、271、
 272、273、274、275、276、277、278、279、
 280、281、282、283、284、285、286、287、
 288、289、290、291、292、293、294、295、
 296、297、298、299、300、301、302、303、
 304、305、306、307、308、309、310、311、
 312、313、314、315、316、317、318、319、
 320、321、322、323、324、325、326、327、
 328、329、330、331、332、333、334、335、
 336、337、338、339、340、341、342、343、
 344、345、346、347、348、349、350、351、
 352、353、354、355、356、357、358、359、
 360、361、362、363、364、365、366、367、
 368、369、370、371、372、373、374、375、
 376、377、378、379、380、381、382、383、
 384、385、386、387、388、389、390、391、
 392、393、394、395、396、397、398、399、
 400、401、402、403、404、405、406、407、
 408、409、410、411、412、413、414、415、
 416、417、418、419、420、421、422、423、
 424、425、426、427、428、429、430、431、
 432、433、434、435、436、437、438、439、
 440、441、442、443、444、445、446、447、
 448、449、450、451、452、453、454、455、
 456、457、458、459、460、461、462、463、
 464、465、466、467、468、469、470、471、
 472、473、474、475、476、477、478、479、
 480、481、482、483、484、485、486、487、
 488、489、490、491、492、493、494、495、
 496、497、498、499、500、501、502、503、
 504、505、506、507、508、509、510、511、
 512、513、514、515、516、517、518、519、
 520、521、522、523、524、525、526、527、
 528、529、530、531、532、533、534、535、
 536、537、538、539、540、541、542、543、
 544、545、546、547、548、549、550、551、
 552、553、554、555、556、557、558、559、
 560、561、562、563、564、565、566、567、
 568、569、570、571、572、573、574、575、
 576、577、578、579、580、581、582、583、
 584、585、586、587、588、589、590、591、
 592、593、594、595、596、597、598、599、
 600、601、602、603、604、605、606、607、
 608、609、610、611、612、613、614、615、
 616、617、618、619、620、621、622、623、
 624、625、626、627、628、629、630、631、
 632、633、634、635、636、637、638、639、
 640、641、642、643、644、645、646、647、
 648、649、650、651、652、653、654、655、
 656、657、658、659、660、661、662、663、
 664、665、666、667、668、669、670、671、
 672、673、674、675、676、677、678、679、
 680、681、682、683、684、685、686、687、
 688、689、690、691、692、693、694、695、
 696、697、698、699、700、701、702、703、
 704、705、706、707、708、709、710、711、
 712、713、714、715、716、717、718、719、
 720、721、722、723、724、725、726、727、
 728、729、730、731、732、733、734、735、
 736、737、738、739、740、741、742、743、
 744、745、746、747、748、749、750、751、
 752、753、754、755、756、757、758、759、
 760、761、762、763、764、765、766、767、
 768、769、770、771、772、773、774、775、
 776、777、778、779、780、781、782、783、
 784、785、786、787、788、789、790、791、
 792、793、794、795、796、797、798、799、
 800、801、802、803、804、805、806、807、
 808、809、810、811、812、813、814、815、
 816、817、818、819、820、821、822、823、
 824、825、826、827、828、829、830、831、
 832、833、834、835、836、837、838、839、
 840、841、842、843、844、845、846、847、
 848、849、850、851、852、853、854、855、
 856、857、

重臣は彼等からよく知られるように軍國ア
ンチロツシズムが受けられており、これは
世俗的イデオロギアを示している。簡単に言うと、
アンチロツシズムは中央アンチロツ・ロ
ツ・シズムを包含しており、このユニ
ツ・シズムは「よりよい」といふようなもの
の軍國主義から入力信号を受信して、英
帝または明の軍國ロツシズム状態の存在

なっている。電報機（図示しない）あるいは圧力媒体（図示しない）から増大のセンサ、オペレータと中央処理ユニットへ電力や空気圧力を供給する。前述のタイプの船舶列車およびその船舶列車は従来のよく知られており、およびその船舶列車は従来のよく知られており、前述のタイプの船舶列車は従来のよく知られており、

センサ 12, 13, 14, 15, 16, 17, 18, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 26, 27, 28, 29, 30, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38, 39, 40, 41, 42, 43, 44, 45, 46, 47, 48, 49, 50, 51, 52, 53, 54, 55, 56, 57, 58, 59, 60, 61, 62, 63, 64, 65, 66, 67, 68, 69, 70, 71, 72, 73, 74, 75, 76, 77, 78, 79, 80, 81, 82, 83, 84, 85, 86, 87, 88, 89, 90, 91, 92, 93, 94, 95, 96, 97, 98, 99, 100, 101, 102, 103, 104, 105, 106, 107, 108, 109, 110, 111, 112, 113, 114, 115, 116, 117, 118, 119, 120, 121, 122, 123, 124, 125, 126, 127, 128, 129, 130, 131, 132, 133, 134, 135, 136, 137, 138, 139, 140, 141, 142, 143, 144, 145, 146, 147, 148, 149, 150, 151, 152, 153, 154, 155, 156, 157, 158, 159, 160, 161, 162, 163, 164, 165, 166, 167, 168, 169, 170, 171, 172, 173, 174, 175, 176, 177, 178, 179, 180, 181, 182, 183, 184, 185, 186, 187, 188, 189, 190, 191, 192, 193, 194, 195, 196, 197, 198, 199, 200, 201, 202, 203, 204, 205, 206, 207, 208, 209, 210, 211, 212, 213, 214, 215, 216, 217, 218, 219, 220, 221, 222, 223, 224, 225, 226, 227, 228, 229, 230, 231, 232, 233, 234, 235, 236, 237, 238, 239, 240, 241, 242, 243, 244, 245, 246, 247, 248, 249, 250, 251, 252, 253, 254, 255, 256, 257, 258, 259, 260, 261, 262, 263, 264, 265, 266, 267, 268, 269, 270, 271, 272, 273, 274, 275, 276, 277, 278, 279, 280, 281, 282, 283, 284, 285, 286, 287, 288, 289, 290, 291, 292, 293, 294, 295, 296, 297, 298, 299, 300, 301, 302, 303, 304, 305, 306, 307, 308, 309, 310, 311, 312, 313, 314, 315, 316, 317, 318, 319, 320, 321, 322, 323, 324, 325, 326, 327, 328, 329, 330, 331, 332, 333, 334, 335, 336, 337, 338, 339, 340, 341, 342, 343, 344, 345, 346, 347, 348, 349, 350, 351, 352, 353, 354, 355, 356, 357, 358, 359, 360, 361, 362, 363, 364, 365, 366, 367, 368, 369, 370, 371, 372, 373, 374, 375, 376, 377, 378, 379, 380, 381, 382, 383, 384, 385, 386, 387, 388, 389, 390, 391, 392, 393, 394, 395, 396, 397, 398, 399, 400, 401, 402, 403, 404, 405, 406, 407, 408, 409, 410, 411, 412, 413, 414, 415, 416, 417, 418, 419, 420, 421, 422, 423, 424, 425, 426, 427, 428, 429, 430, 431, 432, 433, 434, 435, 436, 437, 438, 439, 440, 441, 442, 443, 444, 445, 446, 447, 448, 449, 450, 451, 452, 453, 454, 455, 456, 457, 458, 459, 460, 461, 462, 463, 464, 465, 466, 467, 468, 469, 470, 471, 472, 473, 474, 475, 476, 477, 478, 479, 480, 481, 482, 483, 484, 485, 486, 487, 488, 489, 490, 491, 492, 493, 494, 495, 496, 497, 498, 499, 500, 501, 502, 503, 504, 505, 506, 507, 508, 509, 510, 511, 512, 513, 514, 515, 516, 517, 518, 519, 520, 521, 522, 523, 524, 525, 526, 527, 528, 529, 530, 531, 532, 533, 534, 535, 536, 537, 538, 539, 540, 541, 542, 543, 544, 545, 546, 547, 548, 549, 550, 551, 552, 553, 554, 555, 556, 557, 558, 559, 560, 561, 562, 563, 564, 565, 566, 567, 568, 569, 570, 571, 572, 573, 574, 575, 576, 577, 578, 579, 580, 581, 582, 583, 584, 585, 586, 587, 588, 589, 590, 591, 592, 593, 594, 595, 596, 597, 598, 599, 600, 601, 602, 603, 604, 605, 606, 607, 608, 609, 610, 611, 612, 613, 614, 615, 616, 617, 618, 619, 620, 621, 622, 623, 624, 625, 626, 627, 628, 629, 630, 631, 632, 633, 634, 635, 636, 637, 638, 639, 640, 641, 642, 643, 644, 645, 646, 647, 648, 649, 650, 651, 652, 653, 654, 655, 656, 657, 658, 659, 660, 661, 662, 663, 664, 665, 666, 667, 668, 669, 670, 671, 672, 673, 674, 675, 676, 677, 678, 679, 680, 681, 682, 683, 684, 685, 686, 687, 688, 689, 690, 691, 692, 693, 694, 695, 696, 697, 698, 699, 700, 701, 702, 703, 704, 705, 706, 707, 708, 709, 710, 711, 712, 713, 714, 715, 716, 717, 718, 719, 720, 721, 722, 723, 724, 725, 726, 727, 728, 729, 730, 731, 732, 733, 734, 735, 736, 737, 738, 739, 740, 741, 742, 743, 744, 745, 746, 747, 748, 749, 750, 751, 752, 753, 754, 755, 756, 757, 758, 759, 760, 761, 762, 763, 764, 765, 766, 767, 768, 769, 770, 771, 772, 773, 774, 775, 776, 777, 778, 779, 780, 781, 782, 783, 784, 785, 786, 787, 788, 789, 790, 791, 792, 793, 794, 795, 796, 797, 798, 799, 800, 801, 802, 803, 804, 805, 806, 807, 808, 809, 810, 811, 812, 813, 814, 815, 816, 817, 818, 819, 820, 821, 822, 823, 824, 825, 826, 827, 828, 829, 83

るメンバーよりから入力履歴が、重開履歴の真実の表示をもたらさず、したがってシステムが引取返価値1の買戻しなくないダウンシフトを引き起こすことがあることから、AMTシステムの新ロジックに前述の処理を抽出する方法を考えることが重要である。さらに、エンジン1とエンジン2の性能をブレンドして動作される重開の起動直前0から即座させて、重開を急激に重開直前で起動させて、最遅に重開の停止とし、制御は促進提供するようにすることが望ましい。

[illegible][illegible]

スケッチは、直線スケッチアッパが、スリッ
プし易い地面強度のアレキサンダが適用さ
れることにより開始される、という点がこの発
明の方法のニュートン対応ロジックに含まれる

解題を回避することにより、スキャットの回復が
進行される。効力、実行出力チャット連番OSO
が記憶された出力チャット連番 OSI の 75 ヶま
で戻しきれない場合は、スキャンとスキャット故障
に由来することを検定する。スキャンをすることがあ
るである。ソフトウェア状態センサを 22 より更新
知されて両側の外部信号ソフトウェートを両用周
することは、スキャット故障をあせらく終了した
であつたことが示され、かつ動作者が問題を
過渡方法で進行させようとするのを助けることにな
る。ソフトウェアの両用周を通知することでは
り、AMTシステムのコロシタスは、出力カ
ット連番センサより取り入れた情報値が正
しい（すなわち、両用周値を表示する）か、あ
るいは一つまたは複数の両用周値が非正常ステ
ータ中であるか、K選んで対応する方法が備
えられている。このコロシアク後進を行なうため
に、2-スキャン故障が判別される。

駆動直線がまだスキャッド中であるかどうかを決定し、この駆動直線をスキャッドしないようにに

決定が満められ、短時間たえば1/2秒の遅延
は、クラッシュが再適用される。

前述のように、中央処理ユニットは各種の入力値号を受信し、前述の番号および／または配位情報プログラムまたは所定のロジックアルゴリズムによって処理して、AMTシステム100を作動させたがる指令値号を発生するようになる。周知の如く、そして呼ばれるロジックアルゴリズムが指令出力値号に配着する各時間中、ロジックが重畳ロジックアルゴリズムの存在または非存在を識別し、そして必要ならば感知された状態にしたがって動作させる。セクタのロジックアルゴリズムまたは方法を採用するようになる。中央処理ユニット56がマイクプロセッサをベータスビシ化制御ユニットとするならば、発行および配位パルスを始出し、指令出力値号を発生する発光ディスプレイ153、200、400より短時間で渡されるが、代表的な機械的アタッチメント、たとえばレイド制御されるバルブまたは感応物にかいて

するに、エンジン運速が大きい出力シャフト運速がア比、またはエンジンのアイドリング運速に同調されて、クラッチAが適用される。クラッチAのロータリーブアが適用され、スロットルが、運転状態により調整される点を認める。クラッチAは、クラッチが適用される。クラッチAのロータリーブアは、クラッチがエンジンを停止することなく完全に結合される場合に対応するものと考えられる。クラッチのロータリーブアが適用されてから短時間、たとえば1/3秒の遅延中に、出力シャフト運速の変化が計算されて、回転率変動率に適用される最大の出力シャフト減速 (over) に等しい基準値と比較される。もし、overが基準値を超えなければ、スロットルは終了したものと考えられる。

最初の試行にふいてクラウチのロケットがアッパ
が運送されたかつた場合は、重荷は停止または
少なくとも非常に低速までスロップを行ない、
出力シフト運送人力船が重荷運送を完成に終
了するものと考えられる。低速運送のシフトの

は、削減される部材の初期稼働率を行なわせるだけでなく、少なくとも20～30ミリ秒の時間が必要になる。

AMTシステム10は、マイクログロブセツ
をベースにした中央処理ユニット54、および
実動される方法および作動を制御するものとし
て説明されているが、この作動が別期のハード
ウェアから構成される電子/流体ロジック回
路において実動されることも明らかである。
クワサナレータ30は中央処理ユニット
54により制御されると共に、前述米国特許第
4,081,043号明細書に示されるようにマスチー
クアゲイを包含および制御するようにする
ことが好ましい。実運動機11は前述米国特許
第4,748,851号明細書に示されるように、加温
媒体およびブレーキ機構のようか同前装置を包
含することができ、実運動機11はこれに参
考のために包含される米国特許第4,033,957号
明細書に示されるように、ブレン、クワサナ

・フットボールのものが好きだが、必ずしも着る必要はない。

(娯 明 の 効 果)

以上説明したことから本説明は中央処理ユニットにより駆動ロータリー装置を感知して、図のユニットを母路に防ぐために直ちにクラッシュとしてのキャプリングを実行して、エンリットルを無効にする必要があるにユニット状態を確認し、かつ、スキャンカード中にビットデータの状態を確認するようにしたので、東西に対して差が減少され、より正確な結果を得ることができ、遅延の停止および信頼性を高めることができる。

「明な事柄の用ゝ」

第1圖はこの發明の自動機械式反逆透視鏡のシ
テムの構成要素および連結部の詳細図、第2A
〜2B圖はこの發明の方法を実施する良好な手
法を示すフローチャート圖である。

... 〇 一

！！……

12...エンリン、14...カマヰリンダ、

16...実通張費出力シャフト、

Fig. 1

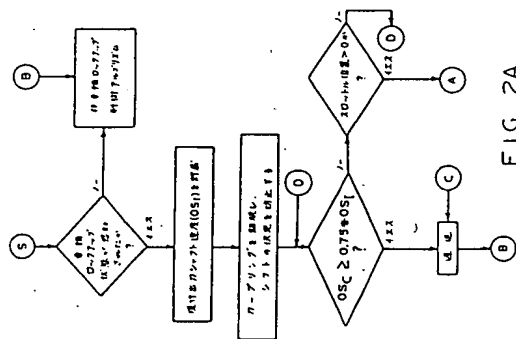


FIG. 2A

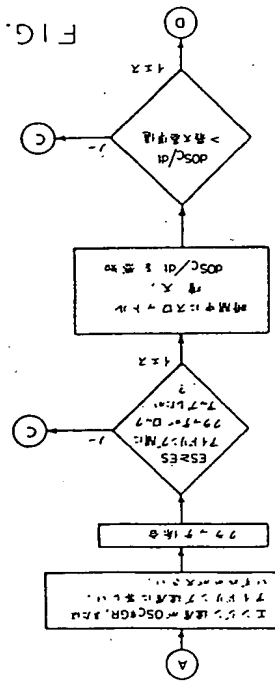


FIG. 28